

Errata

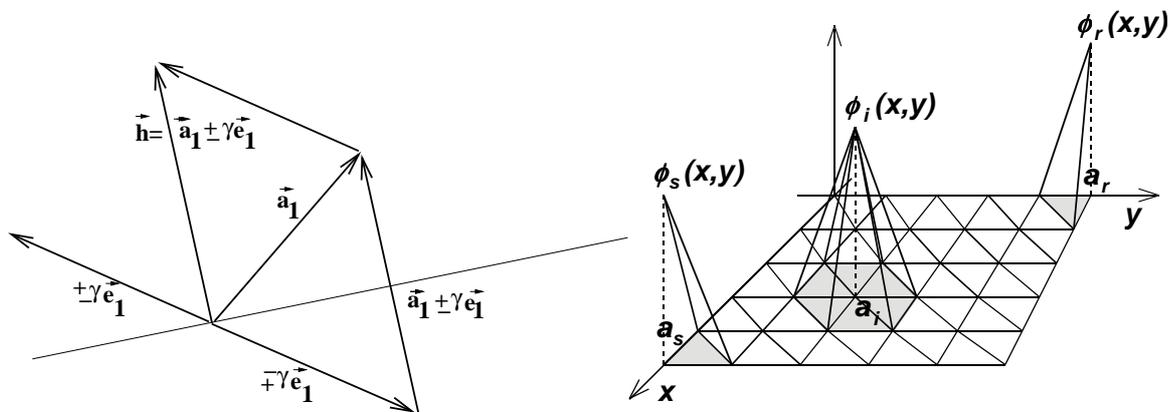
1) Fehler beim Satz des Manuskripts und Präzisierungen von Abbildungen

auf Seite 5, die Zeilen 10,11,12 sind zu ersetzen durch

$$\frac{|x - \text{rd}(x)|}{x} = \frac{|a - \text{rd}(a)|}{a} \leq \tau . \quad (1.10)$$

Die Zahl τ heißt relative Genauigkeit im jeweiligen Gleitpunkt-Zahlensystem oder auch Maschinengenauigkeit. Mit $\tau_x = \frac{\text{rd}(x)-x}{x}$ findet man mit ...

2) auf Seite 46, Abbildung 3.4, bzw. auf Seite 258, Abbildung 9.17



3) Sonstige Fehler

Seite	Zeile	Text im Buch	zu ersetzen durch
10	9	$\dots = \frac{\Delta z + z\tau_z}{z} = \dots$	$\dots = \frac{\Delta z + z\tau_z}{z} = \dots$
13	9,8 von unten	...Matrixmultiplikation...	...Matrix-Vektor-Multiplikation...
14	2	$\dots \max_{j=1, \dots, n} \sum_{k=1}^n a_{ij} \dots$	$\dots \max_{j=1, \dots, n} \sum_{k=1}^n a_{kj} \dots$
14	4	$\dots \max_{i=1, \dots, n} \sum_{k=1}^n a_{ij} \dots$	$\dots \max_{i=1, \dots, n} \sum_{k=1}^n a_{ik} \dots$
24	13	$\tilde{\mathbf{a}}_i := \tilde{\mathbf{a}}_i - \frac{\tilde{a}_{ik}}{\tilde{a}_{jk}} \cdot \tilde{\mathbf{a}}_i$	$\tilde{\mathbf{a}}_i := \tilde{\mathbf{a}}_i - \frac{\tilde{a}_{ik}}{\tilde{a}_{jk}} \cdot \tilde{\mathbf{a}}_j$
25	12	...rithmus ergibt	...rithmus (hier ohne Pivotisierung ausgeführt) ergibt
32	5	for k=1:n-1	for k=1:n
33	13 von unten	$l_{12} = a_{11}/l_{11}$	$l_{12} = a_{12}/l_{11}$
37	nach 18 einfügen		# mit einer schwach diagonal # dominanten Koeffizientenmatrix
46	10	$H_1 \vec{a}_1 = \gamma \vec{e}_1$	$H_1 \vec{a}_1 = \mp \gamma \vec{e}_1$
46	Abb. 3.4	...von \vec{a}_1 zu $\gamma \vec{e}_1$...von \vec{a}_1 zu $\mp \gamma \vec{e}_1$
46	1 von unten	$\ \vec{a}\ $	$\ \vec{a}_1\ $ (zweimal)
47	13	...von \vec{a}_1 auf $\gamma \vec{e}_1$von \vec{a}_1 auf $-\gamma \vec{e}_1$...
54	6	..Typ $p \times p$ sowie	...Typ $m \times m$ sowie
54	10	orthogonale Transformationen	orthogonalen Transformationen
55	2 von unten	for j=l:p	for j=l+1:p
68	1	..., $\lambda_3 2 + \sqrt{2}$ mit...	..., $\lambda_3 = 2 + \sqrt{2}$ mit...
68	10	...ein Eigenwert der...	...ein Eigenvektor der...
68	7 von unten	...ebenfalls Eigenwert...	...ebenfalls Eigenvektor...
68	6 von unten	...Eigenvektor \vec{y} zum...	...Eigenvektor \vec{y} von \tilde{A} zum...
68	4 von unten	zum selben...	von A zum selben...
69	1	und durch Einsetzen...	und Einsetzen...
105	7 von unten	...erhält mit...	erhält man mit...
106	4	$\dots = \beta_i h_i + \dots$	$\dots = \alpha_i + \beta_i h_i + \dots$
123	8 von unten	... $w_k f(x_k)$ $w_j f(x_j)$...
133	8 von unten	Neben der...	Neben dem...
138	1 von unten	integralwert gausstscheby...	integralwert=gausstscheby...
145	13	Teilmenge D	Teilmenge $D \subset \mathbb{R}$
145	14	$x_1, x_2 \in A$	$x_1, x_2 \in D$
169	11,13,21	t_{min}	t_{min}
188	5	$a_1 = \frac{1}{3} \dots$	$a_2 = \frac{1}{3} \dots$
246	15,16	insgesamt...	eine Stärkung der Hauptdiagonalelemente und im Fall eines konstanten Vektorfeldes $\vec{v} = (u, v)^T$ insgesamt...
281	8,7 von unten	Recipies	Recipes